Case Dynamica 2014

Pieter Van Damme

Wouter Van Gansbeke Ruben Verhulst Lennert Vanmunster

27 november 2014

1 Transformatiematrices

$$R^{x'y'z'\to xyz} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0\\ 0 & \cos(\alpha) & -\sin\alpha\\ 0 & \sin\alpha & \cos(\alpha) \end{bmatrix}$$

2 Kinematica

- 2.1 Vraag 1
- 2.2 Vraag 2
- 2.3 Vraag 3
- 2.4 Vraag 4

3 Dynamica

- 3.1 Vraag 1
- 3.2 Vraag 2
- 3.3 Vraag 3
- 3.4 Vraag 4
- 3.5 Vraag 5